



附表 1

完成人合作关系说明

项目完成人自 2017 年以来，共同参与了项目的研究过程，完成了空间机器人在轨作业高容错性探测接管控制技术攻关，共同发表论文、出版专著、申请专利。

边宝刚和王鼎蔚从 2018 年共同参与了本项目，其代表性合作成果为专利，专利号为 ZL202011440228.4。

边宝刚、李剑锋、李阳鹏和夏长峰从 2018 年共同参与了本项目，其代表性合作成果为专利，专利号为 ZL202418003364.X。

常海涛和鲁迎波从 2018 年共同参与了本项目，其代表性合作成果为专著，专著名为《Attitude takeover control of failed spacecraft》。

边宝刚和王斌从 2017 年共同参与了本项目，其代表性合作成果为论文，论文题目为《面向微纳小卫星的天基集群测控系统构想》。

第一完成人签名: 边宝刚



完成人合作关系情况汇总表

序号	合作方式	合作者/项目排名	合作起始时间	合作完成时间	合作成果	证明材料
1	共同知识产权	边宝刚/1, 王鼎蔚/7	2018-10-30	2020-10-31	专利	ZL202011440228.4
2	共同知识产权	边宝刚/1, 李剑锋/4, 李阳鹏/5, 夏长峰/8	2018-06-01	2021-05-31	专利	ZL202418003364.X
3	论文合著	边宝刚/1, 王 斌/3	2017-08-01	2021-09-05	论文	《面向微纳小卫星的天基集群测控系统构想》
4	专著合著	常海涛/2, 鲁迎波/6	2018-03-01	2021-08-31	专著	《Attitude takeover control of failed spacecraft》

承诺：本人作为项目第一完成人，对本项目完成人合作关系及上述内容的真实性负责，特此声明。

第一完成人签名：边宝刚